harmorobotics.com

Technical Details

HM06L ARM

基础参数

关节数	6 个旋转关节
有效负载	6Kg
工作半径	1508mm
编程方式	无线信息终端图元化控件编程
重复精度	±0.04mm，带有效负载，符合 ISO9283 标准
MTBF	30,000h

工作范围

关节	工作范围	最大速度
J1	±180°	120° /Sec.
J2	±180°	120° / Sec.
J3	±165°	180° / Sec.
J4	±180°	180° / Sec.
J5	±180°	180° / Sec.
J6	±180°	180° / Sec.

TCP 速度	4.0m/Sec.
本体自重	40Kg
IP 等级	IP54
噪声等级	低于 50DB
安装方式	任意角度
占地面积	Φ198mm
工具端 I/O	RS-485
	EtherCAT(选配)
	数字量输入 2 路；数字量输出 2 路(24V)
	模拟量输入 2 路
	电源 24V@600mA

控制器参数

输入端口	数字输入 12 路；模拟输入 4 路
输出端口	数字输出 12 路；模拟输出 4 路
外部急停	控制箱急停按钮；急停 I/O 1 路
I/O 电源	24V@2A
通信端口	EtherNET TCP/IP;RS-485; USB2.0; WIFI
电源规范	90~264VAC/47~63Hz
相对湿度	90%RH 无冷凝
外形尺寸	420mm×245mm×310mm
机箱重量	12Kg
电缆长度	5m

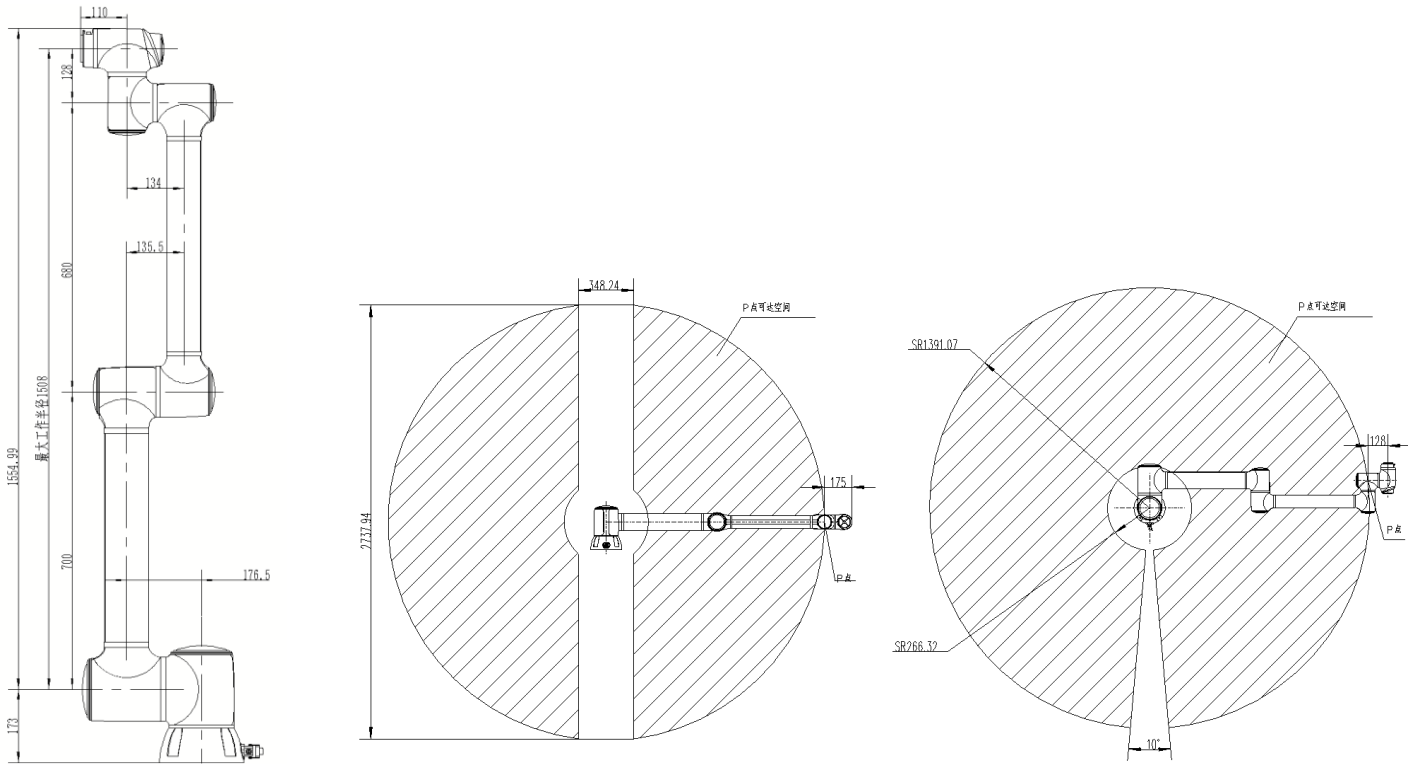
性能参数

认证标准	符合 EN ISO 13849-1,CAT3,PLd；EN ISO 10218-1
整机能耗	典型值 300 瓦
材　　质	铝合金，ABS 塑料，PP 塑料

© Copyright 2021 by HARMO ROBOTICS.

harmorobotics.com

HM06L 工作范围示意图：



HM06-L 产品包装清单：

物料编号	物品名称	包装数量
HM06L-1508	HM06L 机器人本体	1PCS
HMCB2-06L	HM06L 机器人控制器	1PCS
HMCOCB	5 米机器人通讯电缆	1PCS
LP-24-J03PE	220V 电源专用接插件	1PCS
LP-12-C08PE	扩展 IO 通信专用接插件	1PCS
	M10*30 螺栓	4PCS
*包装不含示教器，可选配		

© Copyright 2021 by HARMO ROBOTICS.